



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum 22. März 2001 (22.03.2001)

## (10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 01/20362 A1

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): WINNER, Hermann [DE/DE]; Im Mehl 3, D-76229 Karlsruhe (DE). LAUX-

(84) Bestimmungsstaaten (regional): europäisches Patent (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC,

MANN, Ralph [DE/DE]; Theodor-Storm-Strasse 25,

(51) Internationale Patentklassifikation?:

G01S 13/93

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/DE00/02585

(22) Internationales Anmeldedatum:

3. August 2000 (03.08.2000)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

20, D-70442 Stuttgart (DE).

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität: DE 199 43 611.8 11. September 1999 (11.09.1999)

Veröffentlicht:

NL, PT, SE).

(72) Erfinder; und

Mit internationalem Recherchenbericht.

D-70825 Korntal-Münchingen (DE).

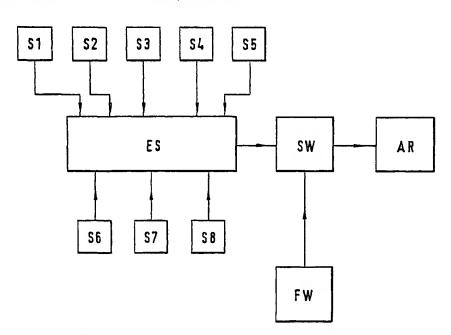
(81) Bestimmungsstaaten (national): CZ, JP, US.

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): ROBERT BOSCH GMBH [DE/DE]; Postfach 30 02

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes, und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(54) Title: DEVICE FOR CONTROLLING A DISTANCE

(54) Bezeichnung: VORRICHTUNG ZUR ABSTANDREGELUNG



(57) Abstract: The invention relates to a device which detects a desired distance or a desired time gap in relation to a vehicle ahead according to the driving speed. A minimum distance or a minimum time gap that can be pre-determined by the driver is considered by the distance control device when the desired distance or the desired time gap is detected. During bad visibility conditions (bad weather, darkness), the distance control device increases the desired distance or the desired time gap which has been detected for normal visibility conditions because the driver perceives the distance according to the current visibility conditions.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



<sup>(57)</sup> Zusammenfassung: Die Vorrichtung ermittelt in Abhängigkeit von der Fahrgeschwindigkeit einen Sollabstand oder eine Sollzeitlücke gegenüber einem vorausfahrenden Fahrzeug, wobei die Abstandregelung bei der Ermittlung des Sollabstandes oder der Sollzeitlücke einen vom Fahrer vorgebbaren Mindestabstand oder eine vorgebbare Mindestzeitlücke berücksichtigt. Da das Abstandempfinden für Fahrer von den augenblicklichen Sichtverhältnissen abhängt, vergrössert die Abstandregelung bei schlechten Sichtverhältnissen (schlechtes Wetter, Dunkelheit) den für normale Sichtverhältnisse ermittelten Sollabstand oder die Sollzeitlücke.

- 1 -

5

## Vorrichtung zur Abstandregelung

10

15

20

25

30

#### Stand der Technik

Die vorliegende Erfindung betrifft eine Vorrichtung zur Abstandregelung für ein Kraftfahrzeug, die in Abhängigkeit von der Fahrgeschwindigkeit einen Sollabstand oder eine Sollzeitlücke gegenüber einem vorausfahrenden Fahrzeug einhält, wobei die Abstandregelung bei der Ermittlung des Sollabstandes oder der Sollzeitlücke einen vom Fahrer vorgebbaren Mindestabstand oder eine vorgebbare Mindeszeitlücke berücksichtigt.

Eine derartige Abstandregelung für Kraftfahrzeuge geht aus der DE 44 37 678 Al hervor. Darin ist das als ACC-System (Adaptive-Cruise-Control-System) bekannte
Abstandregelungssystem beschrieben. Üblicherweise wird dabei mittels einer nach dem Radar- oder Laserprinzip arbeitende
Meßeinrichtung der Abstand und/oder die
Relativgeschwindigkeit zum vorausfahrenden Kraftfahrzeug bestimmt. Mit dieser Information über den Abstand bzw. die Relativgeschwindigkeit wird die Geschwindigkeit des eigenen Fahrzeugs durch einen Eingriff in den Antrieb und/oder die Bremse des Fahrzeugs so gesteuert, daß der Abstand zum vorausfahrenden Fahrzeug einem vorgegebenen Sollabstand entspricht. Anstelle des Sollabstandes kann auch die dazu

- 2 -

äquivalente Größe, nämlich eine Sollzeitlücke zwischen den beiden einander folgenden Fahrzeugen, geregelt werden.

Üblicherweise entspricht der Sollabstand einem definierten geschwindigkeitsabhängigen Sicherheitsabstand. Ein fest definierter Sicherheitsabstand bzw. eine fest vorgegebene Sollzeitlücke ist oft aber nicht mit dem persönlichen Fahrstil eines Fahrers vereinbar. So bevorzugen sportliche Fahrer eher einen geringeren Abstand zum vorausfahrenden Fahrzeug, während ein Fahrer mit einem ruhigeren Fahrstil einem vorausfahrenden Fahrzeug mit einem größeren Sicherheitsabstand folgen will. Um dem Fahrerwunsch Rechnung zu tragen, wird entsprechend der DE 44 37 678 Al dem Fahrer die Möglichkeit gegeben, über ein Bedienelement einen von ihm gewünschten Mindestabstand bzw. eine Mindestzeitlücke einzustellen. Diese Vorgabe des Fahrers wird bei der Bestimmung des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke durch das Abstandregelungssystem berücksichtigt. Bei der Ermittlung des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke unter Berücksichtigung des Fahrerwunsches wird gemäß dem Stand der Technik nicht differenziert, ob gute oder schlechte Sichtverhältnisse vorliegen.

Bei schlechten Sichtverhältnissen, d.h. bei schlechtem Wetter und/oder bei Dunkelheit empfindet der Fahrer einen gegebenen Abstand zu einem vorausfahrenden Fahrzeug kürzer als bei normalen Sichtverhältnissen, wie sie bei Tag und guten Wetterbedingungen vorherrschen. Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, bei der Ermittlung des Sollabstandes oder der Sollzeitlücke durch die Abstandregelung das unterschiedliche Abstandempfinden des Fahrers je nach dem, ob gute oder schlechte Sichtverhältnisse vorherrschen, zu berücksichtigen.

5

10

15

20

25

- 3 -

#### Vorteile der Erfindung

Die genannte Aufgabe wird mit den Merkmalen des Anspruchs 1 dadurch gelöst, daß die Abstandregelung bei schlechten Sichtverhältnissen den für normale Sichtverhältnisse ermittelten Sollabstand oder die Sollzeitlücke vergrößert. Dann empfindet nämlich der Fahrer den von der Abstandsregelung unter Berücksichtigung des Fahrerwunsches eingestellten Sollabstand (Sollzeitlücke) nicht mehr geringer im Vergleich zum Sollabstand (Sollzeitlücke) bei guten Sichtverhältnissen.

Vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung gehen aus den Unteransprüchen hervor.

15

20

5

10

Demnach sind zur Erkennung von schlechten Sichtverhältnissen Sensoren vorhanden, welche Anzeichen für schlechtes Wetter und/oder Dunkelheit erfassen. Dazu gehören vorzugsweise Sensoren, die z.B. die Sichtweite, den Straßenzustand, die Scheibenwischeraktivität, die Einschaltung von Nebelleuchten, Niederschläge (Regen, Schnee, Nebel), die Umgebungshelligkeit, die Einschaltung von Scheinwerfern erfassen.

Vorzugsweise erhöht die Abstandregelung die Sollzeitlücke bei schlechten Sichtverhältnissen um 20 bis 30% gegenüber normalen Sichtverhältnissen.

30 Beschreibung eines Ausführungsbeispiels

Anhand des in der Zeichnung dargestellten Blockschaltbildes einer Abstandregelung für Kraftfahrzeuge wird nachfolgend die Erfindung näher erläutert.

- 4 -

Das in der Figur als Blockschaltbild dargestellte
Abstandregelungssystem für ein Kraftfahrzeug enthält eine an sich bekannte, auf dem Laser- oder Radarprinzip basierende
Einrichtung zur Messung des Abstandes bzw. der
Relativgeschwindigkeit des eigenen Fahrzeugs gegenüber einem vorausfahrenden Fahrzeug. Diese Vorrichtung AR regelt die Fahrgeschwindigkeit des Fahrzeugs durch Eingriff in den
Motorantrieb und/oder die Bremse so, daß der Abstand bzw. die Zeitlücke gegenüber dem vorausfahrenden Fahrzeug einem Sollabstand bzw. einer Sollzeitlücke entspricht. Der Sollabstand oder die Sollzeitlücke wird in einem Block SW ermittelt und der Vorrichtung AR zugeführt.

5

10

15

20

25

Im Schaltblock SW wird der Sollabstand in Abhängigkeit von der aktuellen Geschwindigkeit des Fahrzeugs ermittelt. Je größer die Fahrzeuggeschwindigkeit ist, desto größer muß der Sollabstand gegenüber einem vorausfahrenden Fahrzeug sein. Betrachtet man die Zeitlücke zwischen den beiden Fahrzeugen - das ist die Differenz zwischen dem Zeitpunkt, in dem das vorausfahrende Fahrzeug eine bestimmte Stelle passiert, und dem Zeitpunkt, in dem das eigene Fahrzeug dieselbe Stelle erreicht - so ist diese eine konstante von der Fahrgeschwindigkeit unabhängige Größe. Der Sollabstand bzw. die Sollzeitlücke wird so gewählt, daß bei einem extremen Bremsvorgang des vorausfahrenden Fahrzeugs für das hintere Fahrzeug genügend Abstand bzw. Zeitreserven für eine Bremsreaktion vorbleibt, so daß es nicht zu einem Auffahrunfall kommt.

Nun soll bei der Vorgabe des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke auch der persönliche Fahrstil (sportlich oder zurückhaltend) des Fahrers berücksichtigt werden. Dem Fahrer steht daher ein Bedienelement zur Verfügung, mit dem er, angepaßt an seinen Fahrstil, einen Mindestabstand bzw. eine Mindestzeitlücke vorgeben kann. Der Block FW in der

- 5 -

Zeichnung verdeutlicht die Vorgabe eines Mindestabstandes bzw. einer Mindestzeitlücke, welche im Block SW bei der Ermittlung des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke berücksichtigt wird.

5

10

15

20

Es gilt für jeden Fahrer, daß er bei schlechten Sichtverhältnissen, z.B. bei schlechtem Wetter oder bei Dunkelheit, einen gegebenen Sollabstand kürzer empfindet, als er dies bei guten Sichtverhältnissen tun würde. Um dieser täuschenden Sinneswahrnehmung entgegen zu wirken, wird bei schlechten Sichtverhältnissen der Sollabstand bzw. die Sollzeitlücke erhöht. Die Anhebung des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke kann in einer Stufe erfolgen oder adaptiv entsprechend dem Grad der Sichtverhältnisse. Das heißt, je schlechter die Sichtverhältnisse sind, umso stärker wird der Sollabstand bzw. die Sollzeitlücke im Verhältnis zu Werten des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke bei guter Sichtweite angehoben. Aus diesem Grund ist eine Einheit ES vorgesehen, welche die aktuellen Sichtverhältnisse erkennt und die Information darüber dem Schaltblock SW für die Bestimmung des Sollabstandes bzw. der Sollzeitlücke mitteilt.

25

Zur Erfassung der Sichtverhältnisse sind mehrere Sensoren S1 bis S8 vorgesehen, deren Ausgangssignale von der Einheit ES aufgenommen werden und diese z.B. durch Verknüpfungen und Schwellwertentscheidungen der einzelnen Sensorsignale eine Aussage über die Sichtverhältnisse ableitet. Die Gruppe der Sensoren S1 bis S5 erfaßt z.B. solche Zustände, welche auf eine Beeinträchtigung der Sichtverhältnisse aufgrund schlechten Wetters schließen lassen. Zu diesen Zuständen gehören z.B.:

30

- die Sichtweite, welche z.B. mittels Reflexionsmessungen in der Umgebung vor dem Fahrzeug erfaßt werden kann.

- 6 -

- der Straßenzustand, wobei z.B. optisch oder mittels Radar erfaßt wird, ob die Straße naß ist oder mit Schnee bedeckt ist.
- die Scheibenwischeraktivität,
- die Einschaltung von Nebelleuchten.

Die Sensoren 56 und S8 sind vorzugsweise von der Art, daß sie Dunkelheit erkennen können. Dazu eignen sich Sensoren, die z.B.

- die Umgebungshelligkeit (mittels Photodioden) messen,
  - den Schaltzustand der Scheinwerfer erfassen.

Wie die Gleichung (1) wiedergibt, kann die veränderte Sollzeitlücke SZ\* durch eine prozentuale Vergrößerung der Sollzeitlücke SZ, wie sie für gute Sichtverhältnisse berechnet wird, gebildet werden. Dabei beschreibt der Parameter ISW die Sichtverhältnisse aufgrund des Wetters; bei gutem Wetter beträgt der Parameter ISW 0 und bei schlechtem Wetter 1. Der Parameter IB beschreibt die Sichtverhältnisse aufgrund der Helligkeit; bei Sonnenschein beträgt der Parameter ID 0 und bei Dunkelheit 1. Die Faktoren X1 und Y1 sind applizierbar und liegen in der Größenordnung von 10 bis 20%.

25 
$$SZ^* = SZ \cdot (1 + X1 \cdot ISW + Y1 \cdot ID)$$
 (1)

Die veränderte Sollzeitlücke SZ\* kann auch gemäß Gleichung (2) aus einer konstanten Vergrößerung der Sichtweite SZ bei guten Sichtverhältnissen hervorgehen.

$$SZ^* = SZ + X2 \cdot ISW + Y2 \cdot ID$$
 (2)

Die Faktoren X2 und Y23 sind applizierbar und liegen in einer Größenordnung zwischen 0,1 und 0,3 Sekunden.

35

30

5

10

15

5

10

20

25

Analog zu den Gleichungen (1) und (2) kann auch der neue Sollabstand SA\* aus einer prozentualen Vergrößerung des Sollabstandes SA bei guten Sichtverhältnissen gemäß Gleichung (3) oder durch eine konstante Vergrößerung des Sollabstandes SA gemäß Gleichung (4) gebildet werden. Die Faktoren X3 und Y3 in Gleichung (3) sind applizierbare Parameter in der Größenordnung von 3 bis 5 m/s, und die Faktoren X4 und Y4 in der Gleichung (4) sind applizierbare Parameter in der Größenordnung von 5 bis 10 m/s. Mit v ist die aktuelle Fahrzeuggeschwindigkeit bezeichnet.

$$SA^* = SA (1 + X3 \cdot ISW/v + Y3 \cdot ID/v)$$
 (3)

15 
$$SA^* = SA + X4 \cdot ISW/v + Y4 \cdot ID/v$$
 (4)

Um dem täuschenden Abstandempfinden für die Fahrer bei schlechten Sichtverhätnissen entgegen zu wirken, reicht es aus, wenn die Abstandregelung die Sollzeitlücke bei schlechten Sichtverhältnissen um 20 bis 30% gegenüber normalen Sichtverhältnissen erhöht. Die veränderten Werte SZ\* bzw. SA\* für die Sollzeitlücke bzw. den Sollabstand sind also eher geringfügig, so daß bei evtl. nicht richtig erkannten Sichtverhältnissen keine Negativwirkung für die Abstandregelung entsteht.

- 8 -

#### Ansprüche

5

10

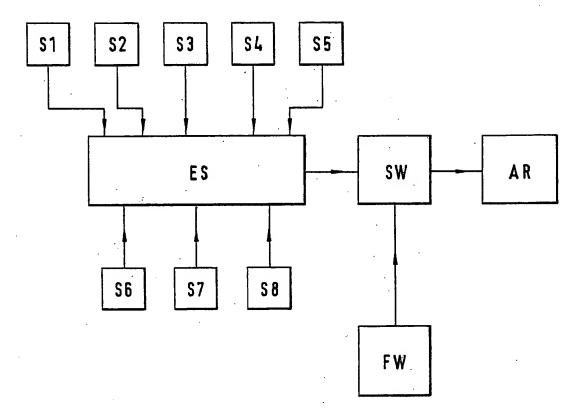
15

20

- 1. Vorrichtung zur Abstandregelung für ein Kraftfahrzeug, die in Abhängigkeit von der Fahrgeschwindigkeit einen Sollabstand oder eine Sollzeitlücke gegenüber einem vorausfahrenden Fahrzeug einhält, wobei die Abstandregelung bei der Ermittlung des Sollabstandes oder der Sollzeitlücke einen vom Fahrer vorgebbaren Mindestabstand oder eine vorgebbare Mindestzeitlücke berücksichtigt, dadurch gekennzeichnet, daß die Abstandregelung bei schlechten Sichtverhältnissen den für normale Sichtverhältnisse ermittelten Sollabstand oder die Sollzeitlücke vergrößert.
- 2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß zur Erkennung von schlechten Sichtverhältnissen Sensoren (S1, ..., S8) vorhanden sind, welche Anzeichen für schlechtes Wetter und/oder Dunkelheit erfassen.
- 3. Vorrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Sensoren (S1, ..., S8) ein oder mehrere der nachfolgend aufgeführten Zustände erfassen:
- 25 Sichtweite
  - Straßenzustand
  - Scheibenwischeraktivität
  - Einschaltung von Nebelleuchten
  - Regen, Schnee, Nebel
  - Umgebungshelligkeit
    - Einschaltung von Scheinwerfern.
    - 4. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Abstandregelung die Sollzeitlücke bei schlechten

- 9 -

Sichtverhältnissen um 20 bis 30% gegenüber normalen Sichtverhältnissen erhöht.



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Im. Atomai Application No PCT/DE 00/02585

			101/02 00/02383
A CLASSIF IPC 7	FICATION OF SUBJECT MATTER G01S13/93		
According to	International Patent Classification (IPC) or to both national classific	eation and IPC	
B. FIELDS S	SEARCHED		
Minimum doc IPC 7	cumentation searched (classification system followed by classificat $601S$		
	ion searched other than minimum documentation to the extent that		
	ata base consulted during the international search (name of data b	ese and, where practical,	section terms used)
EPO-Int	ternal, WPI Data, INSPEC		
C. DOCUME	ENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the re	elevant passages	Relevant to claim No.
Y	DE 44 37 678 A (TELEFUNKEN MICRO 2 May 1996 (1996-05-02) cited in the application the whole document	ELECTRON)	1-4
Υ	US 5 865 265 A (MATSUMOTO YOSHIY 2 February 1999 (1999-02-02) column 1, line 60 -column 2, lin column 3, line 1 -column 4, line column 4, line 62 -column 6, lin column 9, line 36 -column 10, li figures 7,8	ne 23 9 11 ne 9	1-4
A	EP 0 637 525 A (BAYERISCHE MOTOR AG) 8 February 1995 (1995-02-08) the whole document	REN WERKE	1-4
] ,			
X Furti	ther documents are listed in the continuation of box C.	X Patent family	members are listed in annex.
"A" docume consid "E" earlier of filing of "L" docume which citation "O" docume other in "p" docume other in "p" docume in "p" d	stegories of cited documents:  ent defining the general state of the art which is not dered to be of particular relevance document but published on or after the International date ent which may throw doubts on priority claim(s) or a la cited to establish the publication date of another on or other special reason (as specified) ent referring to an oral disclosure, use, exhibition or means ent published prior to the international filing date but than the priority date claimed	or priority date an cited to understar invention  "X" document of partic cannot be considi involve an inventi document of partic cannot be considi document is comments, such comin the art.	blished after the international filing date of not in conflict with the application but of the principle or theory underlying the state of novel or cannot be considered to ve step when the document is taken alone utar relevance; the claimed invention ered to involve an inventive step when the bined with one or more other such docubination being obvious to a person skilled or of the same patent family
Date of the	actual completion of the international search	Date of mailing of	the International search report
1	15 November 2000	22/11/2	2000
Name and	mailing address of the ISA  European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  NL – 2280 HV Rijawijk  Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo rd, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer Roost,	J

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

C.(Continue	tion) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT	
Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Helevant to claim No.
	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages  DE 42 09 047 C (DAIMLER-BENZ AG) 26 August 1993 (1993-08-26) the whole document	Helevant to claim No.

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

information on patent family members

Im \_ Atlanta Application No PCT/DE 00/02585

Patent document cited in search repor	t	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
DE 4437678	Α	02-05-1996	NONE	
US 5865265	A	02-02-1999	JP 7277115 A JP 7277041 A JP 7277116 A DE 69516934 D DE 69516934 T EP 0677799 A	24-10-1995 24-10-1995 24-10-1995 21-06-2000 05-10-2000 18-10-1995
EP 0637525	Α	08-02-1995	DE 4326529 A DE 59404142 D	09-02-1995 30-10-1997
DE 4209047	С	26-08-1993	GB 2265241 A	22-09-1993

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

.tionales Aktenzeichen PCT/DE 00/02585

# A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES IPK 7 G01S13/93

Nach der Internationalen Patentidassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

### B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole )  $IPK \ 7 \quad G01S$ 

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der Internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data, INSPEC

C. ALS WE	SENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Telle	Betr. Anspruch Nr.
Υ	DE 44 37 678 A (TELEFUNKEN MICROELECTRON) 2. Mai 1996 (1996-05-02) in der Anmeldung erwähnt das ganze Dokument	1-4
Υ	US 5 865 265 A (MATSUMOTO YOSHIYUKI) 2. Februar 1999 (1999-02-02) Spalte 1, Zeile 60 -Spalte 2, Zeile 23 Spalte 3, Zeile 1 -Spalte 4, Zeile 11 Spalte 4, Zeile 62 -Spalte 6, Zeile 9 Spalte 9, Zeile 36 -Spalte 10, Zeile 30 Abbildungen 7,8	1-4
A	EP 0 637 525 A (BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG) 8. Februar 1995 (1995-02-08) das ganze Dokument ————————————————————————————————————	1-4

Weitere Veröffentlichungen eind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen	X Siehe Anhang Patentfamilie
<ul> <li>Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen:</li> <li>"A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist</li> <li>"E" älteres Dokument, das jedoch enst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist</li> <li>"L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)</li> <li>"O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist</li> </ul>	kann nicht ale auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einen oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann nahellegend ist  "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist
Datum des Abschlusses der Internationalen Recherche  15. November 2000	Absendedatum des Internationalen Recherchenberichts  22/11/2000
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentiaan 2 NL – 2280 HV Rijswijk	Bevollmächtigter Bediensteter
Tel. (+31–70) 340–2040, Tx. 31 651 epo nł, Fax: (+31–70) 340–3018	Roost, J

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Int .donates Aktenzeichen
PCT/DE 00/02585

	ung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	Betr. Anapruch Nr.
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angebe der in Betracht kommenden Telle	Loui, raiopi coli IVI.
A	DE 42 09 047 C (DAIMLER-BENZ AG) 26. August 1993 (1993-08-26) das ganze Dokument	1-4

## INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

In. \_dionalee Aktenzeichen
PCT/DE 00/02585

im Recherchenberich ngeführtes Patentdokur		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
DE 4437678	Α	02-05-1996	KEINE	
US 5865265	A	02-02-1999	JP 7277115 A JP 7277041 A JP 7277116 A DE 69516934 D DE 69516934 T EP 0677799 A	24-10-1995 24-10-1995 24-10-1995 21-06-2000 05-10-2000 18-10-1995
EP 0637525	Α	08-02-1995	DE 4326529 A DE 59404142 D	09-02-1995 30-10-1997
DE 4209047	С	26-08-1993	GB 2265241 A	22-09-1993